



Document Summary



New
Search



Help

[Preview Claims](#)

[Preview Full Text](#)

[Preview Full Image](#)

Email Link: 

Document ID: EP 0 833 270 A2

Title: METHOD AND DEVICE FOR DETECTING OPTICALLY DETECTABLE INFORMATION BEING DISPOSED POTENTIALLY ON OBJECTS WITH A GREAT AREA

Assignee: Vitronic Dr.-Ing. Stein Bildverarbeitungssysteme Gmbh

Inventor: STEIN, NORBERT
HOFFMANN, BURGHARD, DIPL.-ING.
MORETH, RICHARD, DIPL.-ING.

US Class:

Int'l Class: [6] G06K 7/10 A

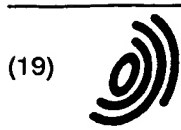
Issue Date: 04/01/1998

Filing Date: 08/20/1997

Abstract:

Method of detecting optically detectable information applied to potentially large area objects The method involves placing the object in the image field of a video camera (1) and entering the information in the field of view into a computer system (2,3). The video camera is a high resolution line camera whose line length at the object distance fully covers the maximum dimension of an object in this direction. The object is moved transversely to the video image line length at essentially continuous speed through the imaging plane. The image acquisition frequency and the object propagation rate are matched to each other so that a resolution comparable to the order of magnitude of the resolution inside the line is achieved.





Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 0 833 270 A2

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
01.04.1998 Patentblatt 1998/14

(51) Int. Cl.⁶: G06K 7/10

A, 8.

(21) Anmeldenummer: 97114359.9

(22) Anmeldetag: 20.08.1997

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU MC
NL PT SE

(30) Priorität: 27.09.1996 DE 19639854

(71) Anmelder:
VITRONIC Dr.-Ing. Stein
Bildverarbeitungssysteme GmbH
65189 Wiesbaden (DE)

(72) Erfinder:
• Stein, Norbert
65193 Wiesbaden (DE)

• Hoffmann, Burghard, Dipl.-Ing.
65232 Taunusstein (DE)
• Moreth, Richard, Dipl.-Ing.
64285 Darmstadt (DE)

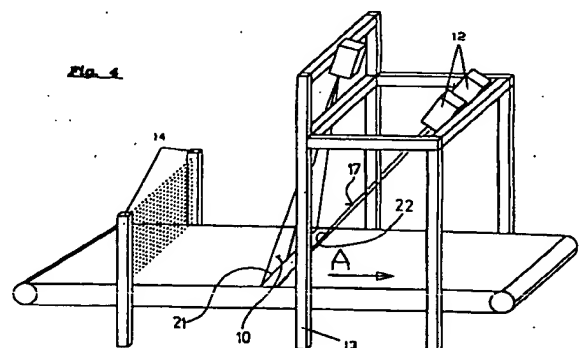
(74) Vertreter:
Weber, Dieter, Dr. et al
Patentanwälte
Dr. Weber, Seiffert, Dr. Lieke
Postfach 61 45
65051 Wiesbaden (DE)

G06K7/10E.

(54) Verfahren und Vorrichtung zur Erfassung von auf potentiell grossflächigen Gegenständen aufgetragenen, optisch erfassbaren Informationen

(57) Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Erfassung von auf potentiell großflächigen Gegenständen aufgetragenen, optisch erfassbaren Informationen, wobei zwecks Identifikation und/oder Zuordnung des Gegenstandes (P) der Gegenstand (P) in das Bildfeld einer Videokamera (1) gebracht wird und die im Sichtfeld der Videokamera (1) erfaßten Informationen in ein Rechnersystem (2, 3) eingegeben werden. Die Vorrichtung zur Erfassung von weist eine Videokamera (1) und eine Eingabeeinrichtung (2, 3) für Informationen aus dem von der Videokamera erfaßten Gesichtsfeld auf. Um ein Verfahren und eine Vorrichtung der eingangs genannten Art zu schaffen, welche auch in Situationen, in welchen auf potentiell großen Oberflächen die in eine Rechnersystem zu übernehmenden Informationen in beliebigen Bereichen der Oberfläche angeordnet sein können, eine Fernerfassung und vorzugsweise sogar eine automatische Erfassung dieser Informationen ermöglichen, wird erfindungsgemäß vorgeschlagen, daß als Videokamera eine hochauflösende Zeilenkamera (1) verwendet wird, deren Zeilenlänge im Objektabstand die Maximalabmessung eines Gegenstandes (P) in dieser Richtung vollständig abdeckt, daß der Gegenstand im wesentlichen quer zur Längserstreckung der Videobildzeile mit im wesentlichen kontinuierlicher Geschwindigkeit durch die Abbildungsebene hindurchbewegt wird, und daß die Bilderfassungsfrequenz und die Vorschubgeschwindigkeit der Gegenstände (P) derart aufeinander abge-

stimmt werden, daß eine mit der Auflösung innerhalb der Zeile vergleichbare Größenordnung der Auflösung zwischen aufeinanderfolgenden Zeilen erreicht wird. Hinsichtlich der Vorrichtung wird vorgeschlagen, daß als Videokamera eine hochauflösende Zeilenkamera vorgesehen ist, wobei die Kameraoptik so ausgelegt bzw. angeordnet ist, daß die maximale Breite eines Gegenstandes, gesehen in Richtung der Zeile, vollständig erfaßt wird, und daß eine Vorschubeinrichtung vorgesehen ist, welche den zu erfassenden Gegenstand quer zur Zeilenrichtung durch deren Abbildungsebene hindurch mit im wesentlichen gleichförmiger Geschwindigkeit transportiert.



EP 0 833 270 A2

Beschreibung

Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Erfassung von auf potentiell großflächigen Gegenständen aufgetragenen, optisch erfassbaren Informationen. Bei dem entsprechenden Verfahren wird ein Gegenstand mit einer potentiell großen Oberfläche in das Sichtfeld einer Videokamera gebracht und die im Sichtfeld der Videokamera erkennbaren Informationen werden zwecks Identifikation und/oder Zuordnung des Gegenstandes in ein Rechnersystem eingegeben. Die entsprechende Vorrichtung weist daher eine Videokamera und eine Eingabevorrichtung für die Informationen aus dem von der Videokamera erfaßten Gesichtsfeld auf. Dabei beanspruchen die optisch erfassbaren Informationen auf der Oberfläche eines Gegenstandes oft nur einen kleinen Teil von dessen Fläche, insbesondere dann, wenn es sich um einen sehr großflächigen Gegenstand handelt. Im Falle der vorliegenden Erfindung ist es nicht zwingend, daß ein Gegenstand, von dessen Oberfläche Informationen erfaßt werden sollen, tatsächlich eine große (im allgemeinen ebene) Oberfläche aufweist, sondern diese Fläche kann im Einzelfall auch relativ klein sein, wobei jedoch das Verfahren und die Vorrichtung dafür ausgelegt sind, die Informationen im wesentlichen unabhängig von der Größe der Fläche und selbst dann gut und genau zu erfassen, wenn der betreffende Gegenstand eine sehr große Oberfläche aufweist, während die entsprechenden Informationen möglicherweise nur einen kleinen Teil dieser Oberfläche beanspruchen. Mit "Oberfläche" wird dabei im Sinne der vorliegenden Beschreibung im allgemeinen die der Kamera direkt zugewandte Fläche eines Gegenstandes bezeichnet, deren Abstand von der Kamera innerhalb der Schärfentiefe der Kameraoptik variieren kann und die gegebenenfalls auch uneben, zum Beispiel mehr oder weniger gewellt, sein kann.

Ein typisches Beispiel für entsprechende Verfahren und Vorrichtungen liefert eine Paketverteilanlage. In einer Paketverteilanlage werden Pakete der unterschiedlichsten Größe auf Transportbändern angeliefert, wobei die Transportbänder im allgemeinen dafür ausgelegt sind, Pakete bis zu einer vorgegebenen Maximalgröße aufzunehmen, ohne daß die Pakete notwendigerweise alle die Maximalgröße haben müssen. Die vorliegende Erfindung soll jedoch nicht auf Paketverteilanlagen beschränkt sein, sondern kann auch in Produktionsprozessen für Sortier- und Verteilanlagen oder dergleichen verwendet werden. Die folgende Beschreibung nimmt jedoch der besseren Verständlichkeit wegen vor allem auf das konkrete Beispiel einer Paketverteilanlage Bezug. Im Stand der Technik sind Verfahren und Vorrichtungen der vorstehend beschriebenen Art nur mit ganz bestimmten Einschränkungen bekannt. Herkömmliche Videokameras sind nämlich nicht in der Lage, großflächige Gegenstände mit einer genügenden Auflösung vollständig zu

erfassen, um die gegebenenfalls nur auf einem sehr kleinen Bereich des großflächigen Gegenstandes aufgetragenen Informationen noch hinreichend deutlich, d.h. mit der notwendigen Auflösung, erkennen zu können.

Soweit daher in entsprechenden Anlagen überhaupt Videokameras Verwendung gefunden haben, war dies bisher auf Anwendungsfälle beschränkt, in denen sichergestellt war, daß der Oberflächenausschnitt eines Gegenstandes, der die zur Identifikation und Zuordnung des Gegenstandes notwendigen Informationen enthielt, immer einen vorgegebenes Sichtfeld durchlief, welches im Vergleich zu der der Kamera zugewandten, gesamten Oberfläche des Gegenstandes relativ klein sein konnte. Konkret wurde also das Verfahren nur für Standardpakete angewendet, welche einen Adressaufkleber oder dergleichen immer im selben Bereich des Paketes hatten, wobei die Pakete dementsprechend auch immer in derselben Ausrichtung und Position auf einem Transportband oder dergleichen angeordnet werden mußten. Ein solches Verfahren ist noch brauchbar zum Beispiel für Versandhäuser, welche Pakete in Standardgrößen und mit einer standardisierten Aufmachung versenden, so daß Adressaufkleber tatsächlich immer dieselbe Größe und Anordnung auf einem Paket haben. Dabei können außerdem jeweils Pakete einer einzelnen Größe auf je einem Förderband angeordnet werden, so daß die Kamera auch immer denselben Abstand zur Oberfläche des Paketes hat. Diese herkömmlichen Verfahren sind jedoch nicht mehr anwendbar für die Post oder andere kommerzielle Kurierdienste, die Pakete von Jedermann oder jedenfalls unterschiedlichen Kunden entgegennehmen und an eine Zieladresse befördern. Derartige Pakete sind allenfalls insoweit standardisiert, als sie eine vorgegebene Maximalgröße nicht überschreiten dürfen. Ein verbreiteter Standard ist zum Beispiel eine maximale Höhe und Breite von 900 mm, wobei die Länge unter Umständen dieses Maß noch übersteigen kann. Im allgemeinen haben derartige Pakete Quaderform und eine ebene Oberfläche, auf welcher Adressinformationen, Informationen über die Handhabung des Paketes oder den Inhalt (Bruchgefahr, Ausrichtung nach oben bei Transport oder Lagerung) und die Art der Beförderung (zum Beispiel Expressgut) enthalten sind. Außerdem können auch noch Angaben über den Absender auf der Paketoberfläche aufgebracht sein. Weder die Größe noch die Anordnung all dieser Informationen auf der Paketoberfläche sind eindeutig festgelegt. Ein Teil dieser Informationen oder auch Zusatzinformationen können außerdem in Form eines sogenannten Strichcodes auf der Paketoberfläche aufgebracht sein.

Herkömmlich wurden für derartige Pakete Verfahren und Verteilanlagen benutzt, bei welchen eine neben einem entsprechenden Förderband stehende Person diese Pakete unmittelbar in Augenschein nahm und die auf dem Paket aufgetragenen Informationen unmittelbar in ein neben dem Förderband stehendes Terminal oder

dergleichen eingab, wobei zusätzlich noch ein Strichcodeleser Verwendung finden konnte.

Ausgehend von diesem Stand der Technik liegt der vorliegenden Erfindung die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren und eine Vorrichtung der eingangs genannten Art zu schaffen, welche auch in Situationen, in welchen auf potentiell großen Oberflächen die in eine Rechensystem zu übernehmenden Informationen in beliebigen Bereichen der Oberfläche angeordnet sein können; eine Fernerfassung und vorzugsweise sogar eine automatische Erfassung dieser Informationen ermöglichen.

Hinsichtlich des eingangs definierten Verfahrens wird diese Aufgabe dadurch gelöst, daß als Videokamera eine hochauflösende Zeilenkamera verwendet wird, deren Zeilenlänge im Objektabstand die maximale Abmessung eines Gegenstandes in dieser Richtung vollständig abdeckt, daß der Gegenstand im wesentlichen quer zur Längserstreckung der Abbildungszeile mit im wesentlichen kontinuierlicher Geschwindigkeit durch das Abbildungsfenster bzw. die Abbildungsebene der Zeilenkamera hindurchbewegt wird und daß die Bilderfassungsfrequenz und die Vorschubgeschwindigkeit der Gegenstände derart aufeinander abgestimmt werden, daß die Auflösung, d.h. der Abstand aufeinanderfolgender Abbildungszeilen, zumindest eine vergleichbare Größenordnung hat wie die Auflösung innerhalb einer Abbildungszeile. Je nach Anforderung könnte die Auflösung zwischen den Zeilen durchaus um einen Faktor zwischen 1 und 10 von der Auflösung innerhalb der Zeilen abweichen, bevorzugt ist jedoch eine Ausgestaltung des erfindungsgemäßen Verfahrens, bei welcher die Auflösung in beiden Richtungen in etwa gleich ist. Dabei ist insbesondere zu berücksichtigen, daß auch die Ausrichtung der Informationen auf der Oberfläche des Gegenstandes nicht festgelegt ist, so daß eine gewisse, minimale Auflösung in jeder Richtung vorhanden sein muß. Aufgrund der Verwendung einer hochauflösenden Zeilenkamera ist es möglich, auch auf sehr großflächigen Gegenständen, die zum Beispiel eine Fläche von $900 \times 1000 \text{ mm}^2$ haben, einen Ausschnitt von nur $100 \times 100 \text{ mm}^2$ in genügender Auflösung darzustellen, um auf dieser Fläche aufgebrachte Informationen, zum Beispiel Adressbeschriftungen in normaler oder auch in feiner Schriftgröße, ablesen und eingeben zu können.

Die Begriffe "ablesen" und "eingeben" umfassen dabei sowohl das Ablesen und Eingeben durch eine Person, als auch ein maschinelles, automatisches Ablesen, welches gegebenenfalls nur durch eine Person kontrolliert und bestätigt wird.

Mit Abildungszeile oder Abbildungslinie ist im Sinne der vorliegenden Beschreibung eine Linie bzw. Reihe von Punkten bzw. kleinen Flächen auf der Oberfläche des betreffenden Gegenstandes gemeint die ein momentanes Gesichtsfeld der Zeilenkamera bilden, wogegen der Begriff Bildzeile die korrespondierende Reihe von Bildpunkten bzw. -Flächen auf dem Bild des Gegenstandes bezeichnet, die auf einem Terminal oder

einem anderen Darstellungsmedium wiedergegeben oder in einem Speicher in Form digitalisierter Daten abgelegt ist.

Bevorzugt ist die Verwendung einer Zeilenkamera mit mehr als 1000, vorzugsweise mehr als 3000 und insbesondere etwa 5000 bis 7000 Bildpunkten entlang der Zeile. Wie man leicht errechnen kann, ergeben 5000 Bildpunkte entlang einer Abbildungszeile von zum Beispiel 1000 mm eine Auflösung von 0,2 mm. Dies reicht für herkömmliche Beschriftungen bei weitem aus und der Fachmann erkennt, daß ein entsprechendes Verfahren auch mit einer Auflösung von zum Beispiel 2000 Bildpunkten auf 1 Meter bei hinreichend großer Schrift noch mit akzeptabler Genauigkeit zu betreiben wäre. Bevorzugt ist jedoch eine maximale Zeilenauflösung von 7000 Punkten.

Der Objektabstand sollte vorzugsweise mehr als das Zweifache und insbesondere mehr als das Dreifache der maximalen Breite der zu erfassenden Gegenstände betragen. Dabei ist dieser Objektabstand entlang der - nicht notwendigerweise gerade verlaufenden - optischen Strahlenachse des Systems zu messen. Dieser Strahlengang kann dabei auch durch einen oder mehrere Spiegel, eventuell auch durch Lichtleiter oder dergleichen umgelenkt werden, wenn dies zum Beispiel zur Begrenzung der Bauhöhe des Gesamtsystems notwendig oder zweckmäßig erscheint. Der relativ große Objektabstand stellt dabei eine hinreichende Schärfentiefe der Kameraoptik sicher, die auf jeden Fall den Bereich umfaßt, innerhalb dessen der Abstand der Objektoberfläche von der Kameraoptik während des Durchlaufs durch die Abbildungsebene variieren kann. Dabei ist insbesondere auch zu berücksichtigen, daß wegen der potentiell relativ großen Fläche und der maximalen Länge einer Abbildungszeile von zum Beispiel 1 m die zentralen Abbildungspunkte dieser Zeile der Kameraoptik deutlich näher liegen als die Abbildungspunkte an den Enden der Zeile (wenn die Kamera symmetrisch bezüglich des Abbildungsmittelpunktes angeordnet ist). Diese relativen Unterschiede werden aufgrund des relativ großen Objektabstandes der Kamera entsprechend vermindert. Außerdem ist zu beachten, daß die einzelnen Gegenstände eine sehr unterschiedliche Höhe haben können. Im Falle der als Beispiel betrachteten Paketverteilungsanlage können die Höhenunterschiede zwischen verschiedenen Paketen zum Beispiel bis zu 800 mm betragen. Um sowohl den niedrigsten als auch den höchsten Gegenstand mit hinreichender Schärfe erfassen zu können, ist zum einen eine automatische Nachfokussierung vorgesehen, wobei jedoch auch hier der große Objektabstand der Zeilenkamera die Fokussierung über den entsprechend der Höhe der Gegenstände variierenden Abstandsbereich ohne weiteres ermöglicht.

Bevorzugt ist dabei eine Variante des erfindungsgemäßen Verfahrens, wonach zur automatischen Fokussierung der Bildsensor in der Zeilenkamera relativ zur Kameraoptik verschoben wird. Konkret kann die Kame-

raoptik bzw. eine Abbildungslinse festgehalten werden und der Abstand des Zeilensensors in der Zeilenkamera von dieser Linse oder Optik wird entsprechend dem Abstand der Objektoberfläche variiert. Dabei reicht ein Hub in der Größenordnung von 1 - 2 mm aus, um bei einem Objektstand von mindestens 3 m Höhendifferenzen von 800 mm in der Bildschärfe auszugleichen.

Eine wichtige Rolle bei einer genauen Bilderfassung spielt im Rahmen der vorliegenden Erfindung auch eine geeignet ausgestaltete und angepaßte Beleuchtung. Dabei kommt es der vorliegenden Erfindung zugute, daß sie eine Zeilenkamera verwendet, die jeweils nur einen sehr schmalen Streifen aus der Oberfläche eines Gegenstandes erfaßt, wobei das Gesamtbild der Oberfläche des Gegenstandes aus einer Vielzahl aufeinanderfolgender, paralleler Streifen zusammengesetzt wird, die sich aus zeitlich nacheinander aufgenommenen Bildzeilen ergeben, wenn der Gegenstand durch die Abbildungsebene hindurchbewegt wird, während die Kamera mit einer vorgegebenen Frequenz nacheinander die einzelnen Zeilen aufnimmt und die Bilddaten entsprechend zwischenspeichert. Im Gegensatz zu herkömmlichen Verfahren muß dann nicht die gesamte Oberfläche des Gegenstandes bzw. die gesamte, Informationen enthaltende Teilfläche desselben gleichmäßig ausgeleuchtet werden, sondern es reicht aus, wenn die Gegenstandsoberfläche entlang der schmalen Zeile homogen ausgeleuchtet ist, die sich als Schnittlinie der Gegenstandsoberfläche und der Abbildungsebene ergibt. Die Abbildungsebene wird dabei aufgespannt durch die optische Achse der Kamera und die Zeilenrichtung.

Erfindungsgemäß ist vorgesehen, daß das Licht der Beleuchtungseinrichtung derart fokussiert wird, daß eine Ebene maximaler Intensität die Abbildungsebene nahe der Oberfläche der Vorschubeinrichtung bzw. im Bereich der Oberfläche eines Gegenstandes mit maximalem Abstand zu Kamera schneidet, d.h. die Oberflächen der niedrigsten Gegenstände, die den weitesten Abstand zur Kamera haben, werden in der Abbildungsebene und damit entlang der Abbildungslinie mit maximaler Intensität beleuchtet. Bei entsprechend höheren und näher an der Kamera liegenden Oberflächen nimmt die Beleuchtungsintensität in der Abbildungsebene entsprechend ab, was jedoch durch den kürzeren Abstand der Kamera zu der Gegenstandsoberfläche kompensiert wird, so daß die Abbildungslinie im wesentlichen die gleiche scheinbare Helligkeit hat, wie im Falle der weiter entfernten, intensiver beleuchteten Abbildungslinie.

Ein weiterer, für die Beleuchtung zu berücksichtigender Aspekt liegt gegebenenfalls in der Änderung der Abtastfrequenz, die vorzugsweise mit der Höhe der Gegenstandsoberfläche, in der Weise zunimmt, daß sich in Transportrichtung, also senkrecht zur Abbildungszeile bzw. Bildzeile, dieselbe Auflösung ergibt wie innerhalb der Zeile. Allerdings gilt dies nur, wenn sich bei einer näher zur Kamera liegenden Gegenstands-

oberfläche die Auflösung in Zellenrichtung ändert, d. h., wenn für eine weiter entfernt liegende Fläche nicht die volle Zeilenlänge des Bildsensors und damit die volle Zeilenauflösung genutzt werden kann, so daß näher gelegene Flächen mit einer höheren Auflösung erfasst werden. Dies trifft immer dann zu, wenn die Kamera nicht über eine Zoom-Optik verfügt, also mit konstanter Brennweite arbeitet. Diese Erhöhung der Abtastfrequenz reduziert ebenfalls die scheinbare Helligkeit des Bildes näher liegender Flächen, kompensiert aber nicht vollständig die Helligkeitszunahme durch die entsprechende Verringerung des Abstandes zur Lichtquelle, wenn deren Beleuchtungsintensität nicht in der vorgesehenen Weise variieren würde. Allerdings wird der erforderliche Intensitätsverlauf der Beleuchtung, gesehen in Richtung senkrecht zur Ebene maximaler Intensität, etwas abgeflacht.

Die Ebene der maximalen Intensität der Beleuchtung hat dabei vorzugsweise einen Neigungswinkel von mindestens 0°, vorzugsweise von etwa 10° bis 30° und höchstens etwa 50° relativ zu der Abbildungsebene, wobei die Abbildungsebene vorzugsweise in die gleiche Richtung wie die erwähnte Beleuchtungsebene gegenüber einer Senkrechten zu der Transportoberfläche geneigt ist. Die Abbildungsebene kann gegenüber einer Senkrechten zur Transportebene zum Beispiel um 20° geneigt sein, wobei die Schnittlinie zwischen Abbildungsebene und Transportebene im allgemeinen senkrecht zur Transportrichtung verläuft. Unabhängig von der Neigung kann allerdings die Abbildungsebene auch um eine Senkrechte zur Transportebene noch um einen kleinen Winkel verdreht sein, so daß die erwähnte Schnittlinie nicht mehr senkrecht zur Transportrichtung verläuft.

Die gleichzeitige Neigung von Abbildungsebene und Beleuchtungsebene dient vor allem der Verhinderung von durch die Kamera erfassten Reflexen, wie sie bei spiegelnden Flächen, wie zum Beispiel Folien und insbesondere auch leicht gewellten Folien auf der Gegenstandsoberfläche auftreten könnten. Derartige Reflexe werden bei der bevorzugten, geneigten Anordnung nicht bzw. in weniger störender Form durch die Kamera erfasst.

Bevorzugt ist eine Ausgestaltung des Verfahrens, bei welchem mehrere Zeilenkameras an bzw. über mehreren Vorschubeinrichtungen die Oberflächen von darauf transportierten Gegenständen erfassen, wobei die Zeilenkameras über eine Speichereinrichtung und ein Netzwerk mit einem Leitrechner sowie mit Eingabeterminals verbunden sind, an welchen gegebenenfalls die abgebildeten Gegenstandsoberflächen wiedergegeben und die daraus zu entnehmenden Informationen eingegeben werden.

Insbesondere ist die Verwendung des erfindungsgemäßen Verfahrens für eine Paketverteilanlage vorgesehen.

Hinsichtlich der eingangs genannten Vorrichtung wird die der Erfindung zugrunde liegende Aufgabe

dadurch gelöst, daß als Videokamera eine hochauflösende Zeilenkamera vorgesehen ist, wobei die Kameraoptik so ausgelegt bzw. angeordnet ist, daß die maximale Breite eines Gegenstandes, gesehen in Richtung der Zeile, vollständig erfaßt wird, und daß eine Vorschubeinrichtung vorgesehen ist, welche den zu erfassenden Gegenstand quer zur Zeilenrichtung und durch die Abbildungsebene der Zeilenkamera hindurch mit im wesentlichen gleichförmiger Geschwindigkeit transportiert.

Die Transporteinrichtung ist vorzugsweise ein Förderband, welches die Gegenstände mindestens im Bereich der Zeilenkamera weitgehend erschütterungsfrei transportiert.

Dabei ist die Vorrichtung vorzugsweise so ausgestaltet, daß die Bildwiederholfrequenz der Zeilenkamera und/oder die Transportgeschwindigkeit der Vorschubeinrichtung aufeinander abgestimmt steuerbar sind. Die Zeilenwiederholfrequenz der Zeilenkamera ergibt in Verbindung mit der Transportgeschwindigkeit der Vorschubeinrichtung den Abstand aufeinanderfolgender Abbildungszeilen und damit auch den Abstand und die Auflösung der entsprechend darzustellenden Bildzeilen.

Wie bereits erwähnt, sollte die Zeilenkamera bei einer Erfassungsbreite von 900 mm einen Abstand von mehr als 2 m von der Oberfläche der abzubildenden Gegenstände haben. Vorzugsweise ist die Kamera etwa 4 m oberhalb der Oberfläche eines Transportbandes für die Gegenstände bzw. in einem entsprechenden optischen Abstand angeordnet.

Weiterhin ist vorgesehen, daß die Zeilenkamera so ausgerichtet ist, daß ihre oben definierte Abbildungsebene etwas in Richtung der Banebene geneigt ausgerichtet ist.

Die entsprechende Beleuchtungseinrichtung hat vorzugsweise eine Lichtquelle, deren Licht durch eine Fokussiereinrichtung derart gebündelt wird, daß eine Ebene (bei gleichbleibendem Abstand im wesentlichen konstanter) maximaler Lichtintensität sowohl zur Ebene der Vorschubeinrichtung als auch zu der Abbildungsebene der Zeilenkamera geneigt verläuft. Die Lichtquelle kann zum Beispiel durch eine Reihe, im einfachsten Fall zwei, entlang einer Linie (parallel zur Abbildungslinie) angeordnete Punktstrahler gebildet werden, die jeweils eine eigene Fokussiereinrichtung haben, so daß die überlappenden Lichtintensitäten der Reihe von Punktstrahlern der Lichtintensitätsverteilung einer homogenen, linienförmigen Lichtquelle relativ nahe kommen. Dabei wird durch die Fokussiereinrichtungen das Licht zu einer Seite hin gebündelt, wobei sich eine Ebene maximaler Lichtintensität ergibt, d.h. eine Ebene, welche einerseits von der linienförmigen Lichtquelle bzw. der Reihe von Punktstrahlern und andererseits von dem Richtungspfeil aufgespannt wird, in welcher die maximale Lichtintensität abgestrahlt wird. Die Beleuchtungseinrichtung bzw. deren Fokussiereinrichtung mit der Lichtquelle werden dann vorzugsweise

so angeordnet, daß die erwähnte Ebene maximaler Lichtintensität die oben definierte Abbildungsebene in etwa auf der Oberfläche der Transporteinrichtung oder etwas darüber schneidet, nämlich in Höhe der Oberfläche eines auf der Transporteinrichtung transportierten Gegenstandes mit minimaler Höhe.

Konkret bedeutet dies, daß der Gegenstand durch die Beleuchtungseinrichtung derart beleuchtet ist, daß sich quer über den Gegenstand hinweglaufend eine Linie maximaler Beleuchtungsintensität ergibt, die zu beiden Seiten hin, d.h. zum vorausgehenden und zum nachlaufenden Ende des Gegenstandes hin, allmählich abnimmt. Dabei trifft bei den Gegenständen mit niedrigster Höhe, bei welchen also die abzubildende Oberfläche den maximalen Abstand zur Zeilenkamera hat, diese Linie maximaler Beleuchtungsintensität genau mit der von der Zeilenkamera erfaßten Abbildungszeile zusammen. Wegen der relativen Neigung der Ebene maximaler Lichtintensität relativ zur Abbildungsebene verläuft jedoch bei höheren Gegenständen die Abbildungszeile im Abstand zu der Linie maximaler Beleuchtungsintensität und parallel hierzu.

Dabei werden die Neigung der Ebene maximaler Lichtintensität und die Intensitätsverteilung zweckmäßigerweise so eingestellt, daß die geringere Beleuchtungsstärke der Abbildungszeilen bei höheren Gegenständen durch den kürzeren Kamerabstand derart kompensiert wird, daß sich für alle unterschiedlich hohen Gegenstände in etwa die gleiche scheinbare Helligkeit der Abbildungslinie bzw. -zeile ergibt. Der Winkel zwischen Abbildungsebene und Ebene maximaler Lichtintensität beträgt dabei vorzugsweise mindestens 10° und höchstens 50°, wobei dieser Neigungswinkel, ebenso wie die Neigung der Abbildungsebene in die gleiche Richtung, dazu beiträgt, daß keine störenden Reflexe von reflektierenden Oberflächenbereichen, wie zum Beispiel Abdeckfolien und dergleichen, in die Zeilenkamera gerichtet werden.

In der bevorzugten Ausführungsform weist die erfindungsgemäße Vorrichtung mehrere getrennte Vorschubeinrichtungen auf, über welchen jeweils eine eigene Zeilenkamera mit angeschlossenem Sensorrechner angeordnet ist, der wiederum über ein schnelles Datennetzwerk mit mehreren Bearbeitungsterminals verbunden ist. Wegen der hohen Auflösung (bis zu 7000 Bildpunkte pro Zeile) und bei einer Zeilenwiederholfrequenz in der Größenordnung von bis zu 6000 Hertz fallen sehr große Datenmengen an, so daß in der bevorzugten Ausführungsform ein Datennetzwerk hoher Leistungsfähigkeit Verwendung findet, wie zum Beispiel ein 100 Mbit Ethernet mit einem sogenannten "Switching Hub" als Schaltknoten.

Mit einer solchen Vorrichtung ist es möglich, bei Verwendung mehrerer Zeilenkameras und mehrerer Terminals jeden der Sensorrechner der Zeilenkameras mit jedem beliebigen der Terminals zu verbinden. Vorzugsweise ist dabei die Anzahl der Eingabeterminals unabhängig von der Anzahl der Zeilenkameras. Dieses

Merkmal ist deshalb vorgesehen, weil zum Beispiel die Erfassung und manuelle Eingabe der Informationsdaten durch einen Benutzer länger dauert als die Erfassung der Oberfläche eines Gegenstandes mit Hilfe der Zeilenkamera, so daß die Bilder der Zeilenkameras zwischengespeichert werden und jeweils von einem der Terminals zur Bearbeitung abgerufen werden. Die geringere Bildbearbeitungsgeschwindigkeit an den Terminals im Vergleich zur Erfassung der Bilder durch die Zeilenkameras wird dabei durch eine größere Anzahl von Terminals ausgeglichen. Dabei werden die einzelnen, erfaßten Bilder in der Reihenfolge ihrer Erfassung zwischengespeichert und in genau dieser Reihenfolge einzeln an die Terminals weitergegeben, und zwar in der Reihenfolge, wie sich die einzelnen Terminals als frei für die Bearbeitung eines neuen Bildes melden.

Umgekehrt kann jedoch die automatische Erfassung und Identifikation der Bildinformationen eventuell schneller ablaufen als das Erfassen der Gegenstandsoberflächen, so daß in einem solchen Fall die Zahl der Bearbeitungsterminals sogar kleiner sein könnte als die der Kameras und der zugehörigen Sensorrechner. Je nach Automatisierungsgrad und Korrektur- und Überwachungserfordernissen durch Bedienpersonal kann das Verhältnis der Zahl von Terminals zu der der Kameras entsprechend variieren. Bei eindeutiger automatischer Identifizierbarkeit der Bildinformation kann die Auswertung direkt im Sensorrechner durchgeführt werden und die (Codier-)Terminals können dann entfallen.

Dabei sind an den Terminals Einrichtungen vorgesehen, welche eine Ausschnittvergrößerung der zwischengespeicherten Bilder erlauben. Darüberhinaus ist es zweckmäßig, wenn die erfaßten Bilder von der Kameraelektronik oder aber von dem lokalen Sensorrechner komprimiert werden, so daß große homogene Bildflächen ohne Information nur geringen Speicherplatz beanspruchen, während von den kontrastreichen Flächen, welche die einzugebenden Informationen enthalten, entsprechend größere Datenmengen gespeichert werden.

Jedes Terminal weist neben den Einrichtungen zum Herstellen einer Ausschnittvergrößerung vorzugsweise auch Einrichtungen auf, um das Bild oder einen Bildausschnitt zu drehen, vorzugsweise um 90°, um 180° oder um 270°, gegebenenfalls auch durch stufenweises Verdrehen um diskrete Winkelschritte.

Außerdem hat jedes Terminal Einrichtungen für eine manuelle Eingabe von Informationsdaten, die von dem Bildschirm des Terminals abgelesen werden.

Besonders bevorzugt ist jedoch eine Ausgestaltung der erfindungsgemäßen Vorrichtung, bei welcher auch Einrichtungen zum automatischen Erfassen der Informationsdaten sowie zum Anzeigen dieser automatisch erfaßten Daten vorgesehen sind. Beispielsweise könnte die Vorrichtung neben einem Strich bzw. Barcodeleser auch einen Klarschriftleser aufweisen, wobei mit Hilfe eines geeigneten Programms die als digitalisiertes Bild im Rechner gespeicherte Oberfläche des Gegenstandes

des nach Oberflächenbereichen abgesucht wird, welche offenbar die gewünschten Informationen enthalten, die dann von einer Klarschriftlesesoftware in entsprechende digitale Symbole umgesetzt werden und wobei das Ergebnis anschließend auf dem Terminal, zum Beispiel in einem separaten Fenster auf einem Bildschirm, angezeigt wird. Eine Bedienperson braucht dann lediglich noch zu überprüfen, ob die maschinell erfaßten und in dem Fenster angezeigten Daten mit den gleichfalls auf dem Bildschirm abgebildeten sichtbaren Informationen auf der Paketoberfläche übereinstimmen und bestätigt dies gegebenenfalls oder nimmt mit Hilfe der Eingabeeinrichtung eine notwendige Korrektur vor. Auf diese Weise kann man zum Beispiel sicherstellen, daß beim maschinellen Ablesen nicht Absender und Empfänger verwechselt werden oder es können Lesefehler der Klarschriftlesers korrigiert werden. Bei eindeutiger Identifikation kann die Visualisierung gegebenenfalls auch entfallen.

Weitere Vorteile, Merkmale und Anwendungsmöglichkeiten der vorliegenden Erfindung werden deutlich anhand der folgenden Beschreibung einer bevorzugten Ausführungsform und der dazugehörigen Figuren. Es zeigen:

- Figur 1 eine Übersicht über ein Netzwerk zwischen Zeilenkameras, Eingabeterminals und einem Leitreechner, wie es zum Beispiel für eine Paketverteilungsanlage Verwendung finden kann,
- Figur 2 die Draufsicht auf eine Paketoberfläche mit Informationen auf einem Teil dieser Fläche,
- Figur 3 einen Schnitt durch eine schematische Ansicht einer Videokamera in der Abbildungsebene über einem Transportband,
- Figur 4 eine perspektivische Ansicht einer Gegenstandserfassungseinrichtung,
- Figur 5 in perspektivischer Darstellung die relative Anordnung von Kamera und Beleuchtungssystem und
- Figur 6 ein Schema zur Erläuterung der unterschiedlichen Beleuchtungsintensitäten bei unterschiedlichen Oberflächenhöhen.

Man erkennt in Figur 1 eine Reihe von Zeilenkameras, von denen konkret nur vier dargestellt sind. Jede der Zeilenkameras enthält eine Sensoreinheit, eine Autofokuseinrichtung und einen Sensorrechner 11, sowie Einrichtungen für die Steuerung der Sensoren, Einrichtungen für die Bildaufbereitung, Bildverarbeitung und für die Kommunikation mit einem Leitreechner 2 und mit Eingabeterminals 3, wobei diese Aufgaben mindestens teilweise durch den Sensorrechner 11 übernommen werden. Das Netzwerk ist z. B. ein sogenanntes schnelles Ethernet mit einer Übertragungsgeschwindigkeit von 100 Mbit pro Sekunde. Einen wesentlichen Teil des Netzwerkes 22 bildet ein Schaltknoten 21, der in der Fachsprache "Switching Hub" genannt wird und der

von dem Leitrechner 2 gesteuert wird und es ermöglicht, jeden der Sensorrechner 11 mit jedem der Terminals 3 zu verbinden, woraufhin dann jedes der Terminals 3 auf den Bildspeicher Zugriff hat bzw. vom Leitrechner 2 über den Switching Hub 21 und das Netzwerk 22 die entsprechenden Bilddaten übermittelt bekommt. Die einzelnen von den Kameras 1 erfaßten Oberflächen werden dann also als mindestens teilweise komprimierte Bilddaten in einem Zwischenspeicher im Sensorrechner abgelegt und werden durch den Leit-
 5 rechner 2 in derselben Reihenfolge an eines der Terminals weitergegeben, sobald sich ein solches Terminal 3 als bereit für die Bearbeitung eines neuen Bildes meldet. Der Sensorrechner 11 meldet jede vollständige Erfassung des Bildes einer Oberfläche 9 an den Leit-
 10 rechner 2, der daraufhin die Bilder in entsprechender Reihenfolge an die Terminals weiterleitet. Auf dem Bildschirm des Terminals 3 erscheint dann zum Beispiel die Gesamtoberfläche eines Paketes und per Mausklick oder mit anderen Steuerungseinrichtungen wählt der
 15 Benutzer des Terminals dann den Bereich der Oberfläche des Paketes aus, welcher die gewünschten Informationen enthält.

In Figur 2 ist eine entsprechende Oberfläche 9 eines Paketes mit einem Adressaufkleber 15 und einem Barcodefeld 16 dargestellt. Das Barcodefeld kann von einem Barcodeleseprogramm automatisch gesucht und gelesen werden. Das Adressfeld 15 kann bei Bedarf vergrößert auf dem Bildschirm des Terminals wiederge-
 25 geben und die Adressinformationen können von dem Benutzer über eine Tastatur in das System eingegeben werden. Dabei wird auch das Transportband 4 identifiziert, auf welchem sich das betreffende Paket befindet und gegebenenfalls werden auch die dem Barcode 16 zu entnehmenden Informationen in Klarschrift wieder-
 30 gegeben. In Figur 2 sind noch die Schnittlinien zweier verschiedener Abbildungsebenen 10 bzw. 10' mit der Paketoberfläche 9 wiedergegeben. Man erkennt daran, daß die Abbildungsebene, welche definiert wird durch die Zeilenrichtung und die optische Achse der Kamera,
 35 die Transportebene exakt senkrecht zur Vorschubrichtung schneiden, als auch um die optische Achse bzw. eine Senkrechte zur Transportebene um einen Winkel verdreht sein kann. Es ist auch möglich, die Oberflächen gleichzeitig von zwei Kameras erfassen zu lassen,
 40 von welchen eine eine das Transportband senkrecht zur Vorschubrichtung schneidende Abbildungsebene 10 und die andere eine um die optische Achse relativ zur Ebene 10 verdrehte Abbildungsebene 10' hat

Die beiden Kameras sind außerdem mit ihren optischen Achsen auch gegenüber einer Senkrechten zur Oberfläche 9 bzw. zur Oberfläche des Transportbandes 4 geneigt. Auf diese Weise kann man verhindern, daß
 50 eventuell auftretende Lichtreflexe in die Kamera gelenkt werden.

In Figur 3 ist der Strahlengang der optischen Abbildung von Paketen unterschiedlicher Höhe wiedergege-
 55 ben. Dabei fällt die Schnittebene (=Papierebene) der

Figur 3 mit der Abbildungsebene 10 der Videokamera 1 zusammen. Wie man erkennt, muß der Zeilensensor 6, welcher einerseits ein hohes Paket P1 in seiner gesamten Breite genau mit der gesamten Zeilenlänge erfassen will, in einem etwas anderen Abstand zur Linse 5
 10 angeordnet werden, wenn ein gleich breiter Flächenbereich bei einem niedrigen Paket P2 scharf erfaßt werden soll. Aufgrund des sehr großen Abstandes der Kameralinse 5 zu der Paketoberfläche 9 im Vergleich zu dem relativ kleinen Abstand zwischen dem Bildsensor 6 und der Kameralinse 5, reicht bei dem Bildsensor 6 eine Höhenverschiebung in der Größenordnung von 1 - 2
 15 mm aus, um alle Paketoberflächen 9 mit Flächenhöhen zwischen dem höchsten Paket P1 und dem niedrigsten Paket P2 scharf abzubilden. Bei einer gegebenen Position der Sensorzeile 6 ist die Schärfentiefe ausreichend groß, um Informationen auch von Oberflächen erfassen zu können, deren Abstand zur Kamera während des Durchlaufs durch die Abbildungsebene um einige cm
 20 variiert. Wenn die Kameraoptik keine Zoomoptik ist, so wird für niedrige Pakete, deren Oberfläche einen größeren optischen Abstand zu dem Kamerasensor 6 hat, für die Abbildung nicht die volle Zeilenlänge bzw. -Breite ausgenutzt. Die Auflösung wird dadurch etwas reduziert, und die Zeilenfrequenz zur Erzielung derselben Auflö-
 25 sung in Vorschubrichtung wird entsprechend herabgesetzt.

Die für die optische Fokussierung vorgesehene Höhenverstelleinrichtung weist vorzugsweise eine Lagerplatte oder dergleichen für den Zeilensensor 6 auf, die um eine im Abstand zu dem Sensor und parallel zu der Sensorzeile verlaufende Achse schwenkbar
 30 gelagert ist. Die Platte wird durch einen Exzenterantrieb um diese Achse verkippt, wodurch sich der Abstand des Sensors von der Kameraoptik ändert. Die Lagerplatte oder dergleichen ist gegen den Exzenter vorgespannt, so daß die Position des Zeilensensors in jeder Exzenterstellung eindeutig definiert ist. Eine solche Einrich-
 35 tung ist sehr robust, praktisch verschleißfrei und bei Verwendung beispielsweise eines Schrittmotors als Exzenterantrieb positioniergenau und reaktionsschnell. Die dabei auftretende geringe Verkipfung des Zeilensensors um seine Längsachse hat dabei keinen Einfluß auf dessen Lichtempfindlichkeit in Richtung des einfallenden Lichtes.

Figur 4 zeigt schematisch einen Teil einer Paketverteilungsanlage, bestehend aus einem Förderband 4, einer Höhenmeßeinrichtung 14 und einem Rahmen 13, an welchem die Kamera 1 und eine Beleuchtungseinrichtung 12 angebracht sind. Die Pakete werden auf das
 50 Förderband 4 aufgelegt und in Richtung des Pfeiles A transportiert. Dabei durchlaufen sie eine Höhenmeßeinrichtung 14, die zum Beispiel aus einer Vielzahl paralleler Lichtschranken bestehen kann. Aufgrund der gemessenen Höhe reagiert das Autofokussystem der Zeilenkamera 1 und stellt den Abstand des Bildsensors 6 so ein, daß die Ebene der oberen Oberfläche 9 des Paketes P scharf abgebildet wird.

Es versteht sich, daß statt der Lichtschrankenhöhenmeßeinrichtung zum Beispiel auch eine optische Triangulation, eine Ultraschall-, Radar- oder Infrarotmessung stattfinden kann, um den Abstand zwischen Paketoberfläche 9 und Kameraoptik 5 zu messen.

Die Beleuchtungseinrichtung 12 besteht aus einer im wesentlichen linienförmigen Lichtquelle bzw. einer linienförmig angeordneten Reihe von Punktstrahlern mit einer Fokussiereinrichtung, welche das Licht der Lichtquelle auf die Oberfläche der Pakete P lenkt, die von der Zeilenkamera erfaßt werden. Dabei kann die Beleuchtungseinrichtung 12 einen etwas geringeren Abstand zur Oberfläche des Transportbandes 4 und zur Oberfläche der Gegenstände P als die Kamera 1 haben. Konkret kann eine Beleuchtungseinrichtung mit der gewünschten Intensitätsverteilung durch zwei in geeignetem Abstand angeordnete Punktstrahler realisiert werden, deren Fokussiereinrichtung den Strahlern jeweils eine glockenförmige Intensitätsverteilung gibt. Entlang einer Parallelen zur Verbindungslinie der beiden Strahler addieren sich deren Intensitäten auf einen - in gleich bleibendem Abstand von dieser Linie - konstanten Wert. Die von der jeweiligen Achse der Strahler und ihrer Verbindungslinie aufgespannte Ebene 17 ist eine Ebene maximaler Beleuchtungsintensität. Die beiden in Fig. 4 dargestellten Strahler sind getrennt justierbar, um die optimale Beleuchtung einstellen zu können. In Fig. 4 schneidet die Ebene 17 maximaler Beleuchtungsintensität das Förderband 4 entlang einer Linie 22, die, in Transportrichtung des Bandes gesehen, hinter der Schnitlinie 21 der Abbildungsebene 10 mit dem Förderband 4 liegt. Die genaue und wünschenswerte Ausrichtung dieser Ebenen 10, 17 wurde bereits erwähnt und wird im einzelnen noch im Zusammenhang mit den Figuren 5 und 6 erläutert.

In Figur 5 ist die Beleuchtungs- und Abbildungssituation nochmals schematisch dargestellt. Die Beleuchtungseinrichtung 12 kann zum Beispiel aus einer Reihe von Punktstrahlern bestehen, deren Licht fokussiert und nach unten auf das Transportband 4 gerichtet wird. Dort wo die oben definierte Ebene 17 eine Oberfläche 9 eines Gegenstandes schneidet, ist also die Beleuchtungsintensität auf dieser Oberfläche am stärksten. Entlang einer Linie parallel zu der Reihe von Punktstrahlern ist die Beleuchtungsintensität jeweils konstant. Schon mit zwei parallel gerichteten Punktstrahlern, die um eine zentrale Achse herum eine glockenförmige Intensitätsverteilung haben und die in einem auf diese Intensitätsverteilung abgestimmten Abstand voneinander angeordnet werden, kann man die vorstehenden Bedingungen für die Beleuchtung in guter Näherung erfüllen.

Dabei wird die Ebene 17 so ausgerichtet, daß die Schnitlinie der Ebene 17 mit der Ebene des Transportbandes 4 möglichst genau entlang der von der Kamera 1 erfaßten Abbildungslinie verläuft, d.h. die erwähnte Schnitlinie fällt mit der Schnitlinie zwischen Abbildungsebene 10 und der Ebene 17 bzw. zwischen Abbildungsebene 10 und Transportbandoberfläche

zusammen. Zu beiden Seiten der Ebene 17 maximaler Beleuchtungsintensität werden Oberflächen mit etwas geringerer Intensität beleuchtet. Wenn also ein Paket P über das Transportband 4 durch die Abbildungsebene 10 (und auch durch die Ebene 17 maximaler Beleuchtungsintensität) hindurch befördert wird, so fällt die Schnitlinie 22 zwischen der Oberfläche 9 des Paketes und der Ebene 17 nicht mit der Schnitlinie 21 der Oberfläche 9 und der Abbildungsebene 10 zusammen.

Entlang der Abbildungslinie 21 der Paketoberfläche 9, welche durch den Schnitt der Ebene 10 und der Ebene 9 gebildet wird, wird also die Paketoberfläche 9 schwächer beleuchtet als entlang der parallel verlaufenden Schnitlinie 22 zwischen der Paketoberfläche 9 und der Ebene 17 maximaler Intensität der Beleuchtung. Je höher das Paket P ist, desto größer wird der Abstand zwischen der Linie maximaler Beleuchtungsintensität und der Abbildungslinie 21 und dementsprechend läßt auch die Intensität der Beleuchtung der Abbildungslinie 21 mit zunehmender Höhe der Pakete nach. Weil jedoch andererseits der Abstand der Paketoberfläche zur Kamera 1 abnimmt, nimmt der lichtempfindliche Sensor 6 der Zeilenkamera entsprechend mehr Licht von der Abbildungslinie auf als bei einem größeren Abstand einer (mit gleicher Intensität beleuchteten) Abbildungslinie. Die Intensitätsabnahme der Beleuchtung bei höheren Paketen wird also durch den kürzeren Abstand zur Kamera mindestens teilweise kompensiert und es ist letztlich nur eine Frage der Neigung der Ebene 17 und der passend gewählten Fokussierung und Intensitätsverteilung relativ zu der Ebene 17, wenn man die Helligkeitsänderungen der Abbildungslinie bei unterschiedlichen Pakethöhe so variieren will, daß die scheinbare Helligkeit der Abbildungslinie für die Zeilenkamera unverändert bleibt, die Lichtsensoren der Kamera also pro Bildpunkt und Zeiteinheit bei identischen Oberflächen immer im wesentlichen dieselbe Menge an Lichtquanten aufnehmen, wenn der Abstand der Fläche von der Kamera in dem vorgesehenen Bereich verändert wird. Dabei können auch unterschiedliche Blendenöffnungszeiten der Kamera für unterschiedliche Auflösungen entlang der Transportrichtung mitberücksichtigt werden.

In Figur 6 ist diese Wirkungsweise der erfindungsgemäßen Beleuchtung nochmals schematisch wiedergegeben, wobei auch die Intensitätsverteilungen der Beleuchtung so eingezeichnet sind, daß sie jeweils an der Paketoberfläche durch die Abbildungslinie verlaufen. Dabei ist insbesondere zu beachten, daß an sich die Beleuchtungsintensität der Paketoberfläche mit zunehmendem Abstand der Paketoberfläche von der Beleuchtungseinrichtung 12 abnimmt, was jedoch zumindest für den Bereich der Abbildungslinie 21 im vorliegenden Fall dadurch überkompensiert wird, daß mit größerem Abstand der Paketoberfläche, wie im Falle der Paketoberfläche 2, die Abbildungslinie näher an das Intensitätsmaximum der Beleuchtung heranrückt. Die Abbildungslinie wird also mit zunehmendem

Abstand von der Beleuchtungseinrichtung 12 und gleichzeitig mit zunehmendem Abstand von der Kamera 1 stärker beleuchtet, wie man in Figur 6 schematisch anhand der eingezeichneten Intensitätslinien 11 und 12 für die Beleuchtung der Oberflächen der verschiedenen Pakete P1 und P2 erkennt.

Es versteht sich, daß diese Art des Beleuchtungsverfahrens und die entsprechende Beleuchtungseinrichtung von den übrigen Merkmalen der vorliegenden Erfindung unabhängig sind und auch für völlig andere Anwendungszwecke eingesetzt werden können, wo es nicht auf die Erfassung von Informationen auf potentiell großen Oberflächen ankommt, zum Beispiel bei automatischen Verteil- und Sortieranlagen und optischen Erfassungseinrichtungen jeglicher Art.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Erfassung von auf potentiell großflächigen Gegenständen aufgetragenen, optisch erfassbaren Informationen, wobei zwecks Identifikation und/oder Zuordnung des Gegenstandes (P) der Gegenstand (P) in das Bildfeld einer Videokamera (1) gebracht wird und die im Sichtfeld der Videokamera (1) erfaßten Informationen in ein Rechnersystem (2, 3) eingegeben werden, **dadurch gekennzeichnet**, daß als Videokamera eine hochauflösende Zeilenkamera (1) verwendet wird, deren Zeilenlänge im Objektabstand die Maximalabmessung eines Gegenstandes (P) in dieser Richtung vollständig abdeckt, daß der Gegenstand im wesentlichen quer zur Längserstreckung der Videobildzeile mit im wesentlichen kontinuierlicher Geschwindigkeit durch die Abbildungsebene hindurchbewegt wird, und daß die Bilderfassungsfrequenz und die Vorschubgeschwindigkeit der Gegenstände (P) derart aufeinander abgestimmt werden, daß eine mit der Auflösung innerhalb der Zeile vergleichbare Größenordnung der Auflösung zwischen aufeinanderfolgenden Zeilen erreicht wird.¹
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß eine Zeilenkamera mit mehr als 1000, vorzugsweise mehr als 3000 und insbesondere zum Beispiel 5000 oder 7000 Bildpunkten verwendet wird.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß der optische Abstand zwischen Kamera (1) und Gegenstand (P) auf mehr als das Zweifache, vorzugsweise auf mehr als das Drei- oder Vierfache der maximalen Erfassungsbreite eingestellt wird.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß zum Zwecke der Schärfeneinstellung der lichtempfindliche Sensor der Zeilenkamera relativ zum Objektiv (5) der Videokamera (1) bewegt wird.
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß aus den gespeicherten Videobilddaten eines Gegenstandes auf einem Terminal (3) ein mit optisch erfassbaren Informationen versehener Ausschnitt (15, 16) der Oberfläche (9) des Gegenstandes (P) dargestellt wird.
6. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Oberfläche (9) des Gegenstandes (P) in der von der Videobildzeile und der optischen Achse der Videokamera aufgespannten Abbildungsebene mit zunehmendem Abstand der Oberfläche (9) des Gegenstandes (P) von der Videokamera gesteigert wird, und zwar derart, daß die scheinbare Helligkeit des von der Zeilenkamera erfaßten Oberflächenausschnittes in unterschiedlichen Abständen zur Zeilenkamera (1) im wesentlichen gleich ist.
7. Verfahren nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß ein oder mehrere Beleuchtungselemente (12) verwendet werden, welche eine in etwa glockenförmige Helligkeitsverteilung in mindestens einer Schnittebene haben, wobei die zu der Schnittebene senkrechte Ebene, welche die Achse der glockenförmigen Verteilung enthält, die Abbildungsebene in der Nähe des maximalen Objektabstandes von der Zeilenkamera schneidet.
8. Verfahren nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß die Symmetrieebene der Intensitätsverteilung unter einem Winkel von mindestens 20° relativ zur Abbildungsebene angeordnet wird.
9. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, daß die in Klarschrift und/oder Barcode auf der Oberfläche (9) eines Gegenstandes (P) aufgetragenen Informationen durch eine automatische Leseeinrichtung erfaßt und in das Rechnersystem (2, 3) eingegeben werden.
10. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, daß gleichzeitig mehrere Zeilenkameras (1) an bzw. über mehreren Vorschubeinrichtungen (4) für Gegenstände (P) die Oberfläche der Gegenstände (P) erfassen, wobei die Zeilenkameras über ihre zugehörigen Sensorechner und ein Netzwerk (21, 22) mit einem Leit-rechner (2) und Eingabeterminals (3) verbunden sind.
11. Verfahren nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß die erfaßten Videobilddaten der einzelnen Gegenstände in der Reihenfolge der

Erfassung ihrer Oberflächen zwischengespeichert und in derselben Reihenfolge auf Abruf auf den Bildschirmen der Terminals (3) dargestellt und/oder in deren Rechneinheit ausgewertet werden.

12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 11, dadurch gekennzeichnet, daß es für eine Paketverteilanlage verwendet wird. 5
13. Vorrichtung zur Erfassung von auf potentiell großflächigen Gegenständen aufgetragenen, optisch erfassbaren Informationen mit einer Videokamera (1) und einer Eingabeeinrichtung (2, 3) für Informationen aus dem von der Videokamera erfaßten Gesichtsfeld, **dadurch gekennzeichnet**, daß als Videokamera eine hochauflösende Zeilenkamera vorgesehen ist, wobei die Kameraoptik so angelegt bzw. angeordnet ist, daß die maximale Breite eines Gegenstandes, gesehen in Richtung der Zeile, vollständig erfaßt wird, und daß eine Vorschubeinrichtung vorgesehen ist, welche den zu erfassenden Gegenstand quer zur Zeilenrichtung durch deren Abbildungsebene hindurch mit im wesentlichen gleichförmiger Geschwindigkeit transportiert. 10 15 20 25
14. Vorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Bildwiederholfrequenz der Zeilenkamera (1) und/oder die Transportgeschwindigkeit der Vorschubeinrichtung (4) aufeinander abgestimmt steuerbar sind. 30
15. Vorrichtung nach Anspruch 13 oder 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Zeilenkamera (1) neben oder oberhalb eines Transportbandes (4) in einem optischen Abstand von mehr als dem Zweifachen, vorzugsweise bei mehr als dem Vierfachen der maximalen Erfassungsbreite der Zeilenkamera (4) angeordnet ist. 35 40
16. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 15, dadurch gekennzeichnet, daß die von der Zeilenrichtung der Zeilenkamera (1) und einer Verbindungslinie Objekt-Zeilenkamera aufgespannte Abbildungsebene (10) leicht geneigt gegenüber einer Senkrechten zur Bandebene, vorzugsweise in Vorschubrichtung geneigt, ausgerichtet ist. 45
17. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 16, dadurch gekennzeichnet, daß eine Beleuchtungseinrichtung (12) vorgesehen ist, welche eine angenähert linienförmige Lichtquelle hat, deren Licht durch eine Fokussiereinrichtung gebündelt wird, wobei eine Ebene maximaler Lichtintensität sowohl zur Ebene der Vorschubeinrichtung als auch zur Abbildungsebene (10) der Zeilenkamera (1) geneigt verläuft. 50 55

18. Vorrichtung nach Anspruch 17, dadurch gekennzeichnet, daß die Beleuchtungseinrichtung (12) bzw. deren Fokussiereinrichtung und Lichtquelle derart angeordnet sind, daß die Ebene (17) maximaler Lichtintensität die Bildebene (10) in etwa auf der Oberflächenebene der Transporteinrichtung (4) oder etwas darüber schneidet.
19. Vorrichtung nach Anspruch 18, dadurch gekennzeichnet, daß der Winkel zwischen der Abbildungsebene (10) und der Ebene (17) maximaler Lichtintensität mindestens 10° und höchstens 50° beträgt.
20. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 19, dadurch gekennzeichnet, daß mehrere getrennte Vorschubeinrichtungen (4) vorgesehen sind, über welchen jeweils eine eigene Zeilenkamera (1) angeordnet ist, die wiederum über ein schnelles Datennetzwerk mit mehreren Terminals verbunden sind.
21. Vorrichtung nach Anspruch 20, dadurch gekennzeichnet, daß das Datennetzwerk ein Hochgeschwindigkeitsnetzwerk ist.
22. Vorrichtung nach Anspruch 21, dadurch gekennzeichnet, daß das Datennetzwerk ein ATM-Netzwerk oder ein 100 Mbit Ethernet (22), vorzugsweise mit einem "Switching Hub" als Schaltknoten, ist.
23. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 20 bis 22, dadurch gekennzeichnet, daß die Anzahl der Eingabeterminals größer ist als die Anzahl der Zeilenkameras, wobei jedes Terminal mit jeder Zeilenkamera verbindbar ist.
24. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 20 bis 22, dadurch gekennzeichnet, daß die Anzahl der Eingabeterminals kleiner ist als die Anzahl der Zeilenkameras oder gleich dieser Anzahl ist, wobei jedes Terminal mit jeder Zeilenkamera verbindbar ist.
25. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 20 bis 24, dadurch gekennzeichnet, daß eine Speichereinrichtung vorgesehen ist, welche die von den Zeilenkameras (1) erfaßten, vollständigen Bilder einer Gegenstandsoberfläche (9) in der Reihenfolge der Erfassung zwischenspeichert, wobei ein zentraler Leitreechner (2) die gespeicherten Bildern einzeln in der gespeicherten Reihenfolge auf Abruf an ein Terminal (3) übergibt.
26. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 25, dadurch gekennzeichnet, daß jedes Terminal Einrichtungen zur manuellen Eingabe von Informationsdaten aufweist.

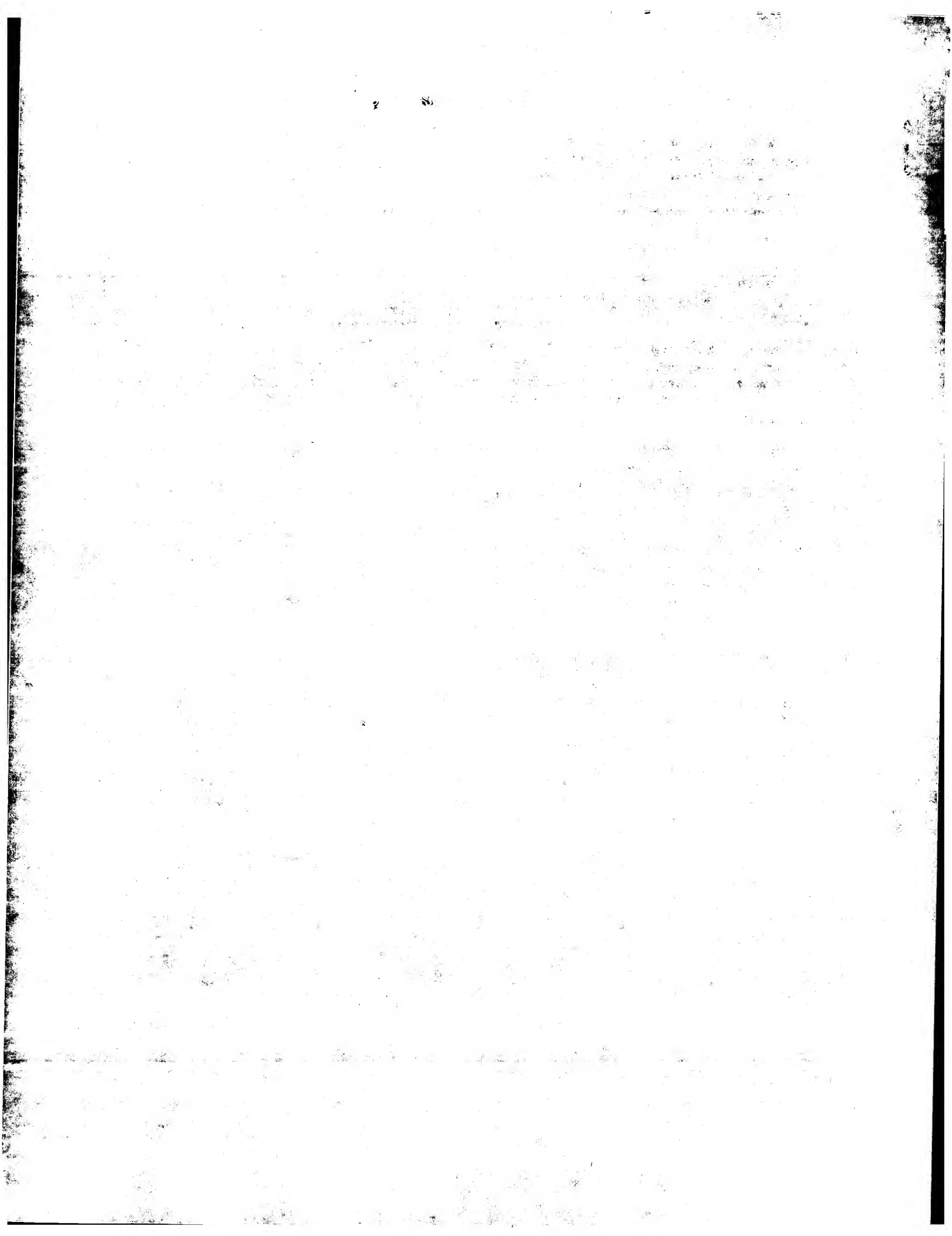
27. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 26, dadurch gekennzeichnet, daß Einrichtungen zum Herstellen einer Ausschnittvergrößerung für den Informationen enthaltenden Bereich einer Gegenstandsoberfläche (9) vorgesehen sind. 5
28. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 27, dadurch gekennzeichnet, daß Einrichtungen zum automatischen Erfassen der Informationsdaten und zum Anzeigen der automatisch erfaßten Daten vorgesehen sind. 10
29. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 28, dadurch gekennzeichnet, daß ein den Sensor der Zeilenkamera tragendes Element um eine zu der Achse bzw. linearen Erstreckung des Sensors parallele Achse schwenkbar gelagert ist. 15
30. Vorrichtung nach Anspruch 29, dadurch gekennzeichnet, daß ein an dem den Sensor tragenden Element angreifender Exzenter vorgesehen ist, durch welchen das Element in unterschiedliche Schwenkstellungen bewegbar ist. 20
31. Vorrichtung nach Anspruch 30, dadurch gekennzeichnet, daß an dem den Sensortragenden Element eine dem Exzenter entgegenwirkende Vorspannfeder angreift. 25
32. Verfahren nach Anspruch 4, oder einem der auf Anspruch 4 zurückbezogenen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der lichtempfindliche Sensor der Zeilenkamera um eine zu der Längserstreckung des Sensors parallele Achse verschwenkt wird. 30
35

40

45

50

55



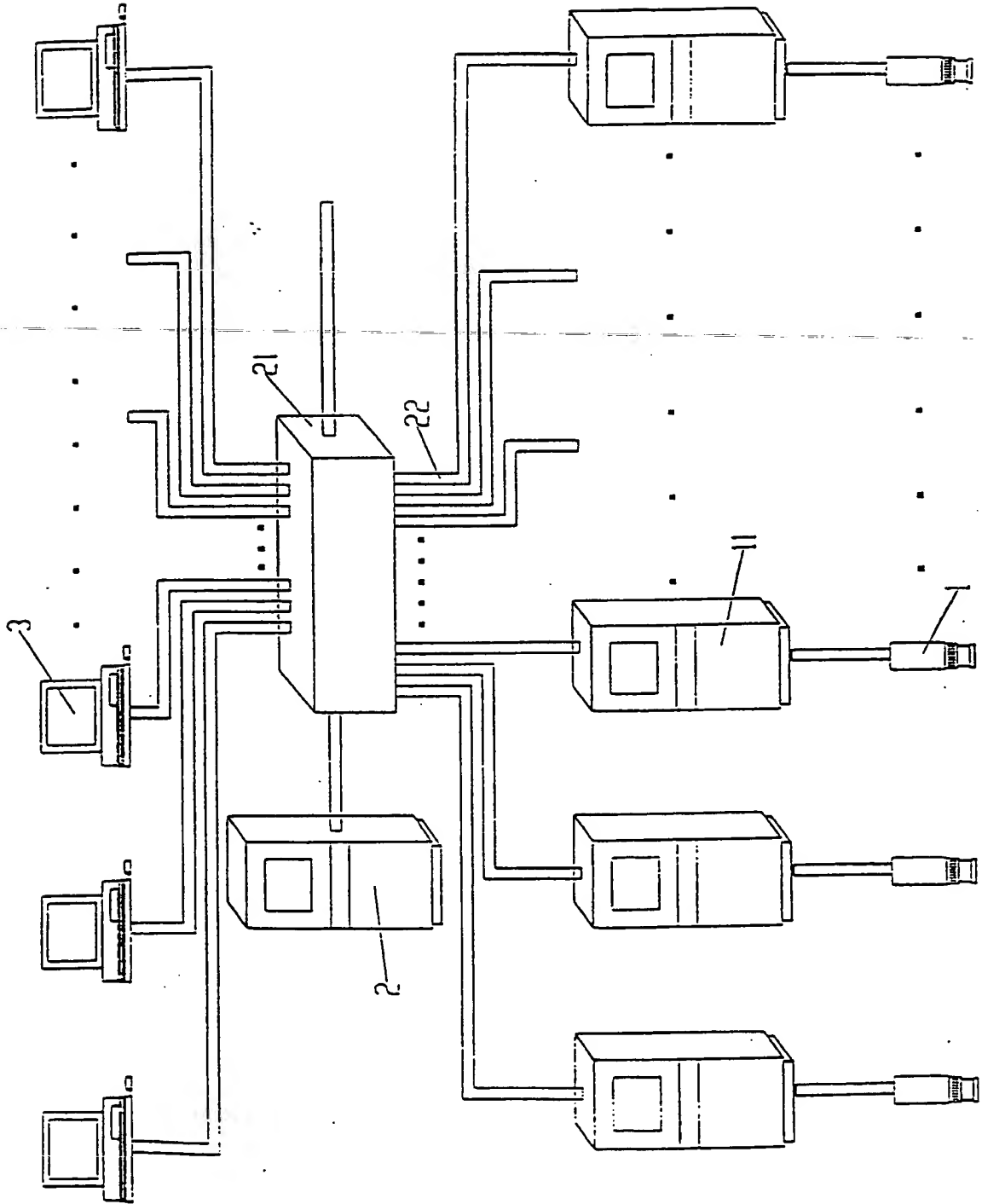


Fig. 1

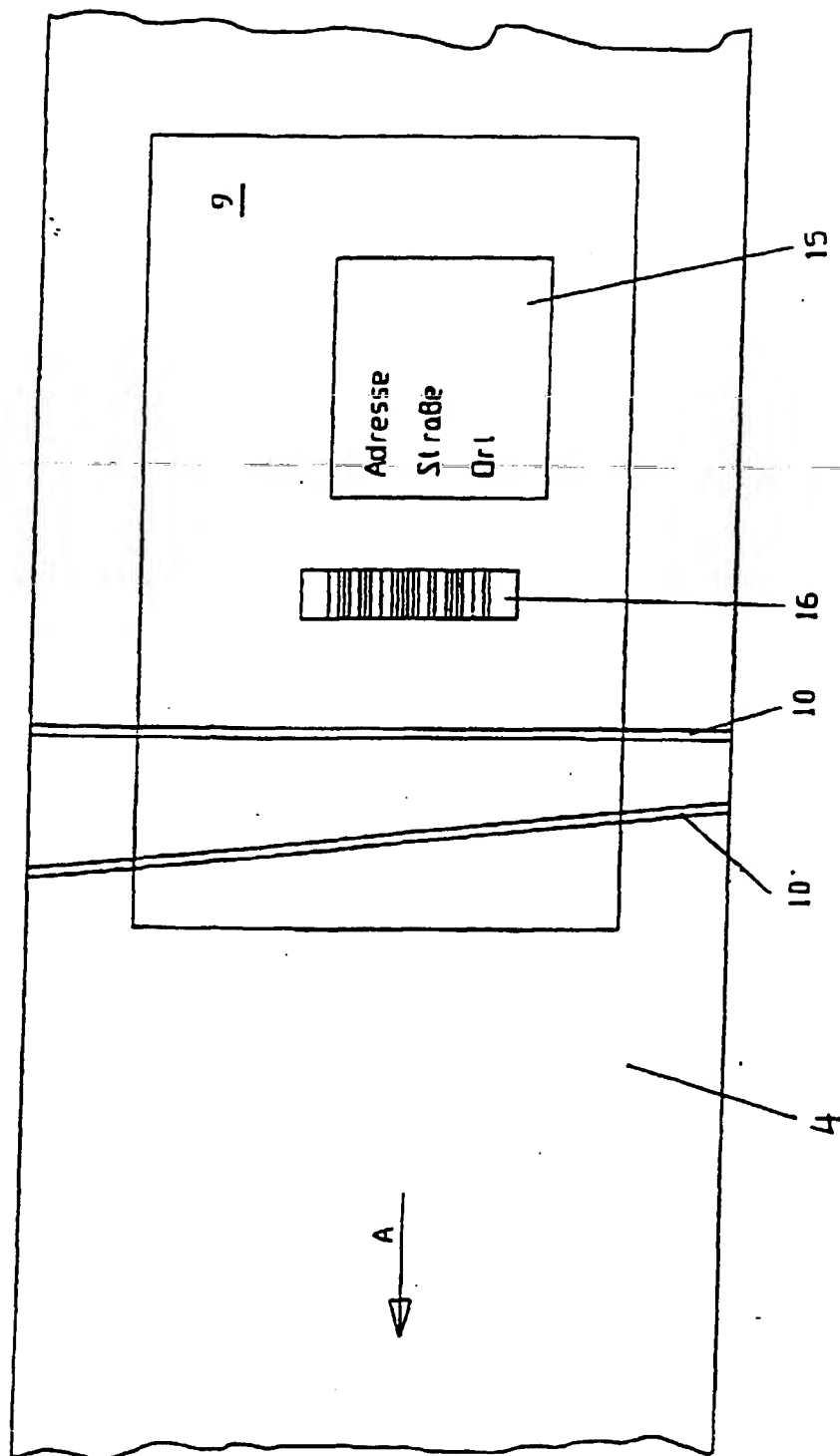
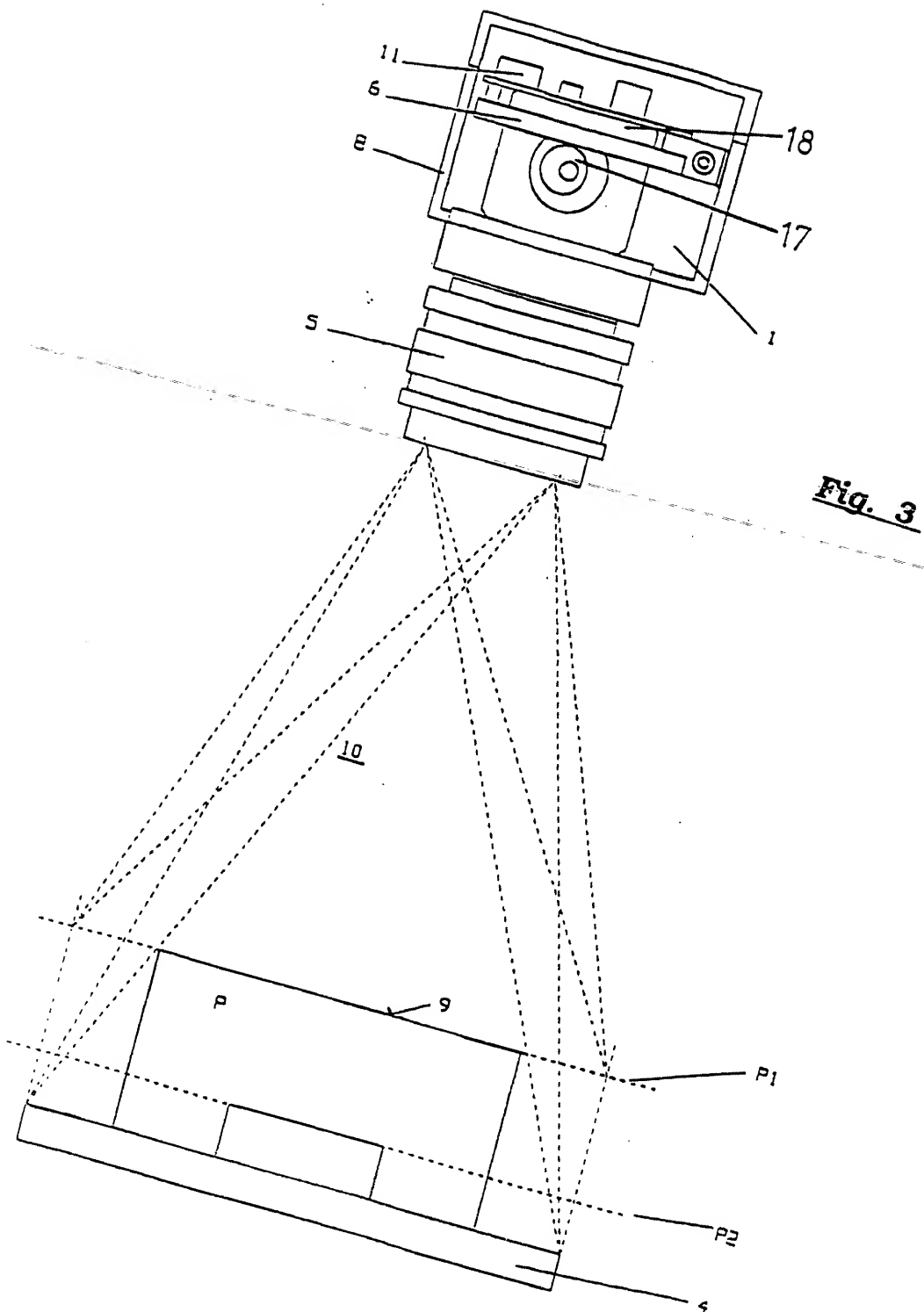
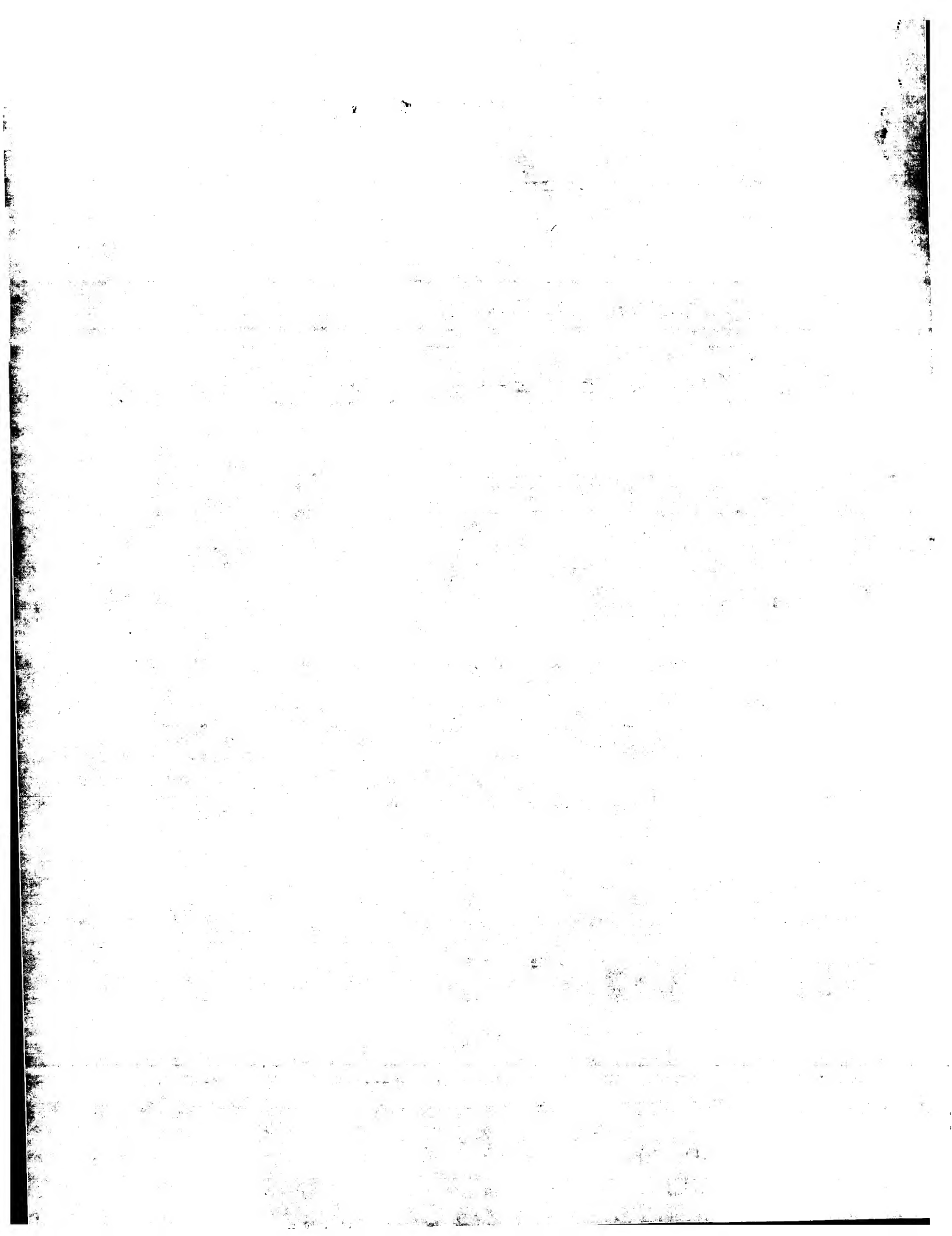


Fig. 2





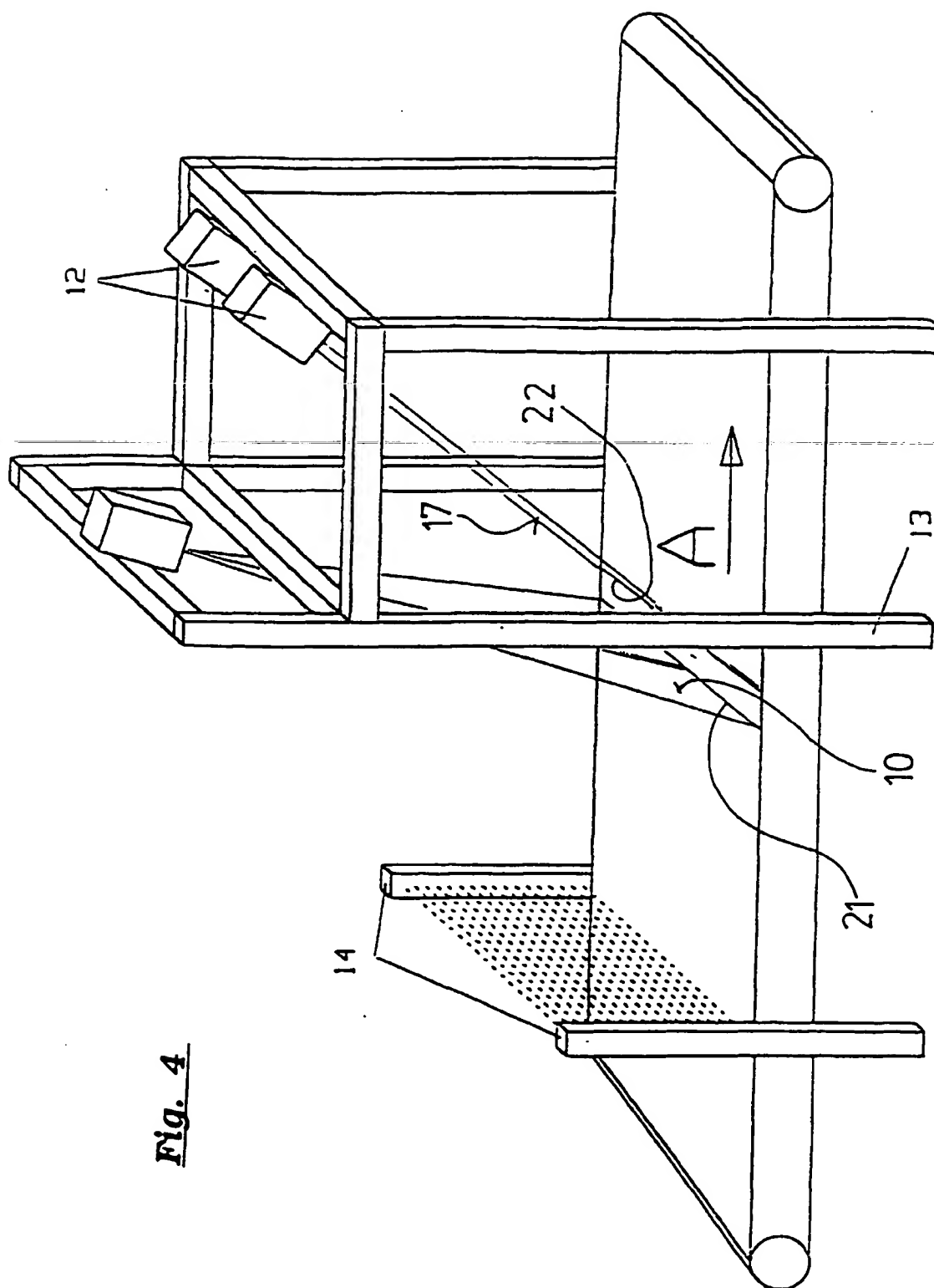


Fig. 4

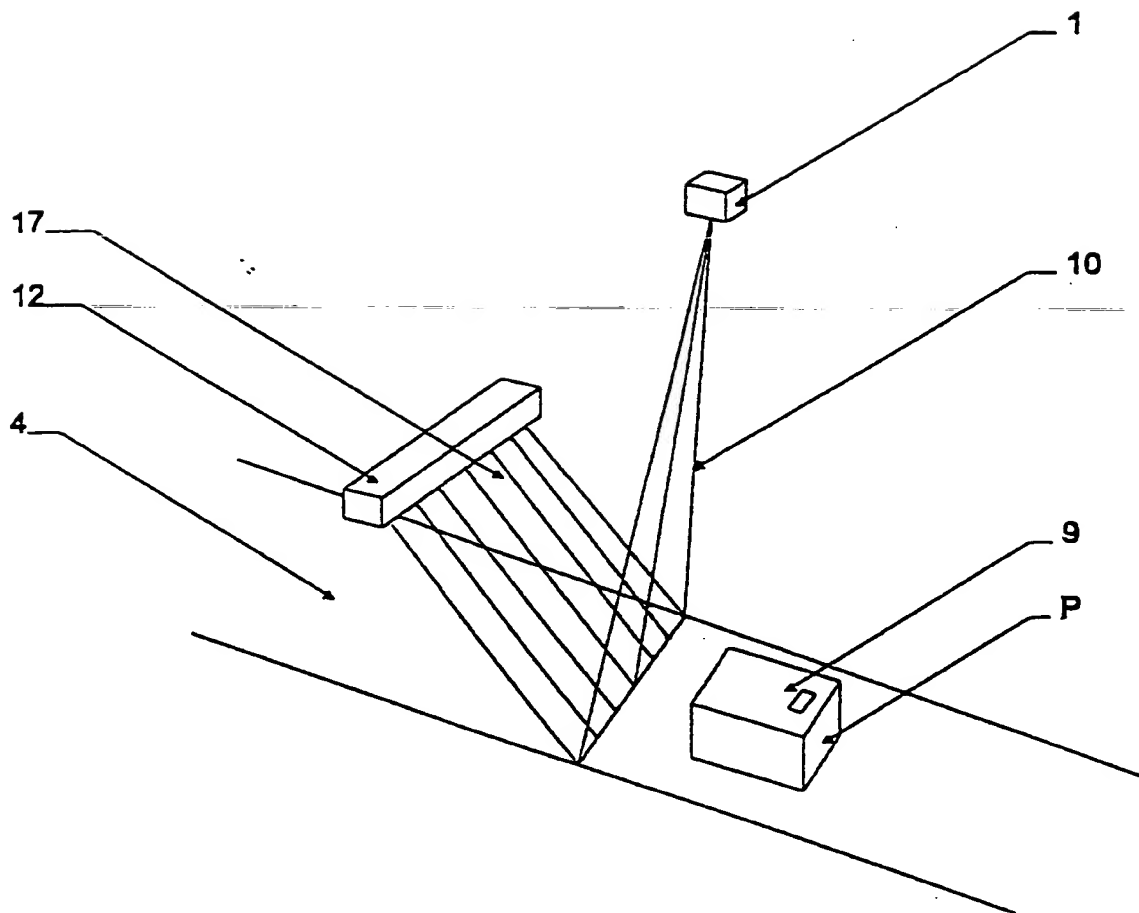
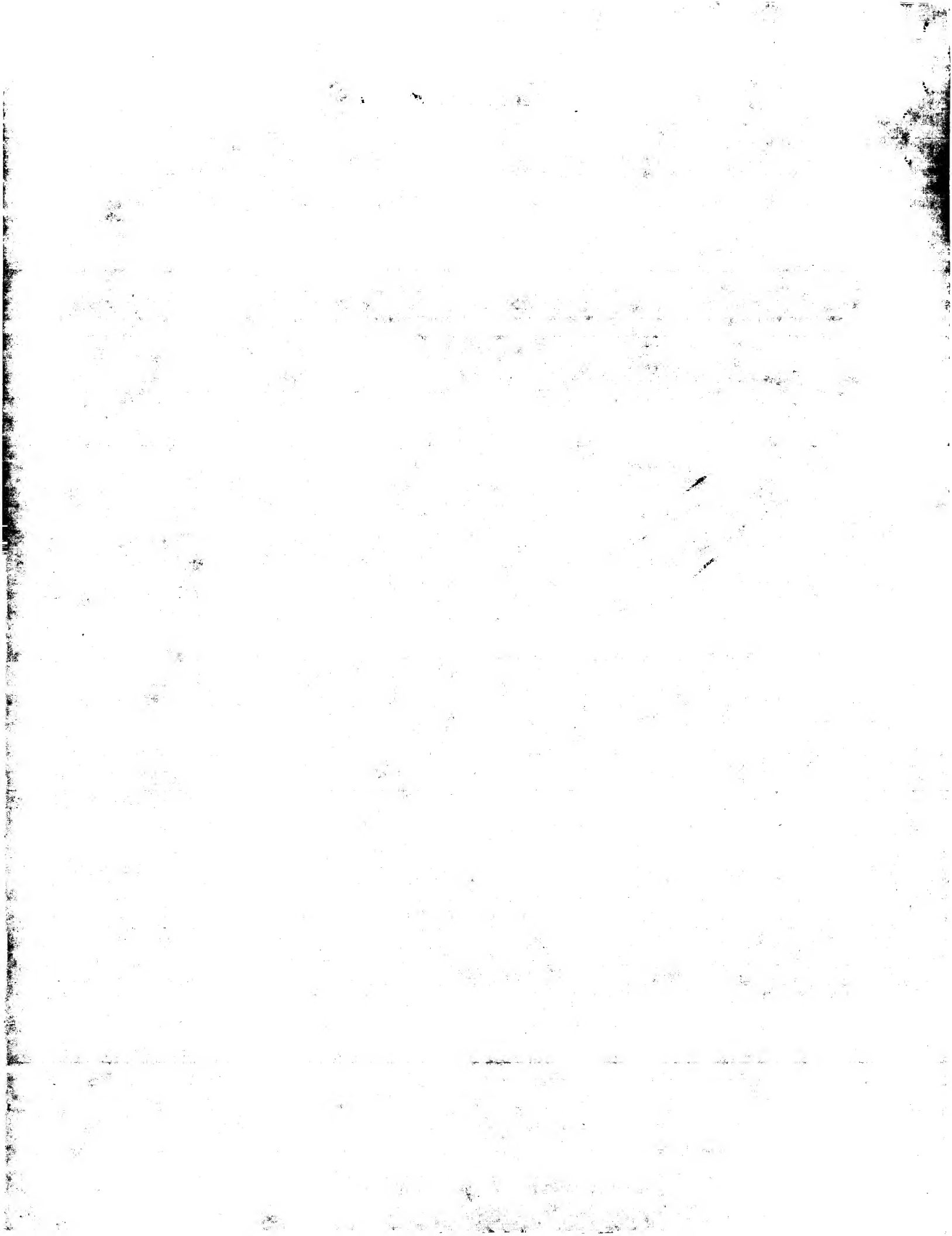


Fig. 5



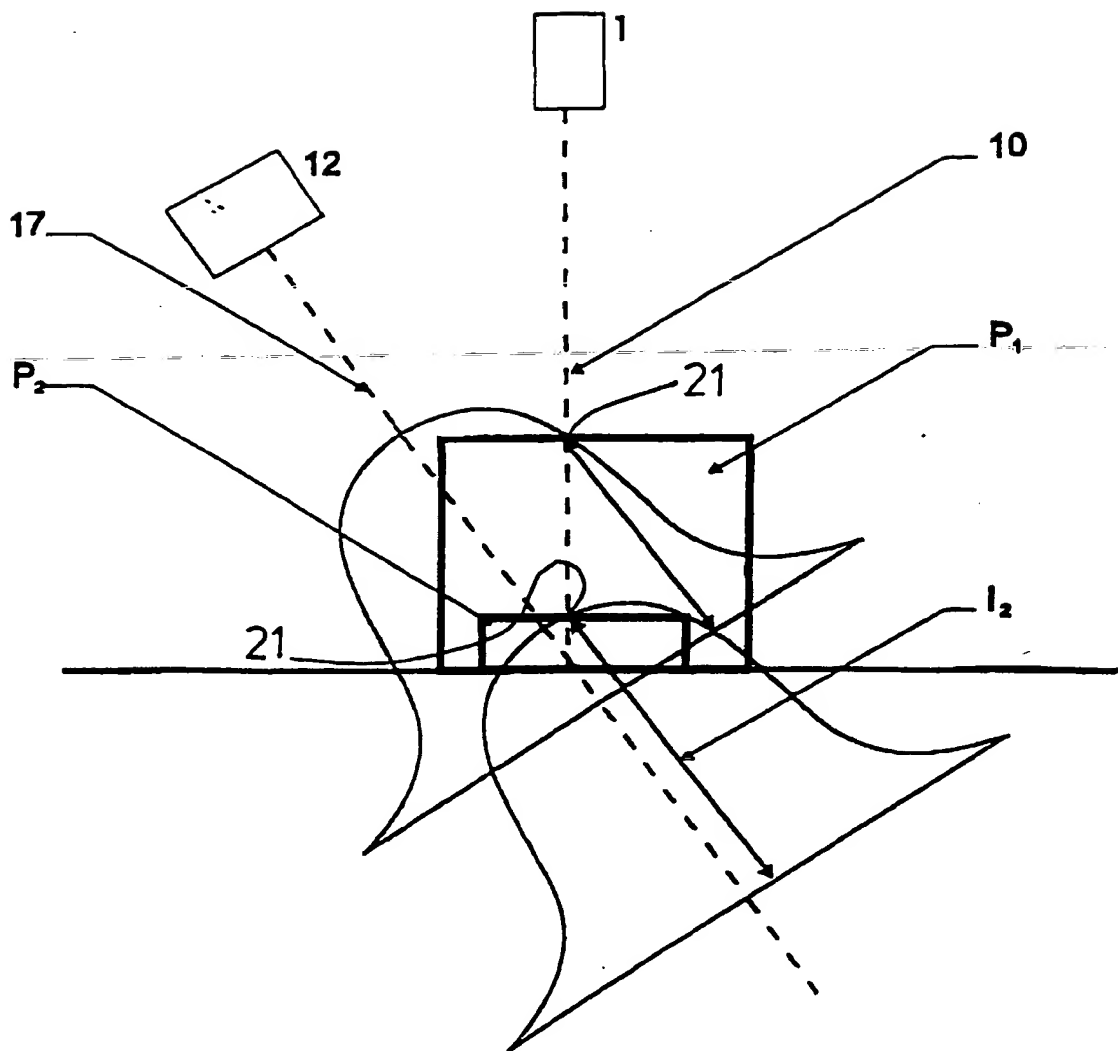


Fig. 6

